

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局(43) 国際公開日
2005 年 1 月 6 日 (06.01.2005)

PCT

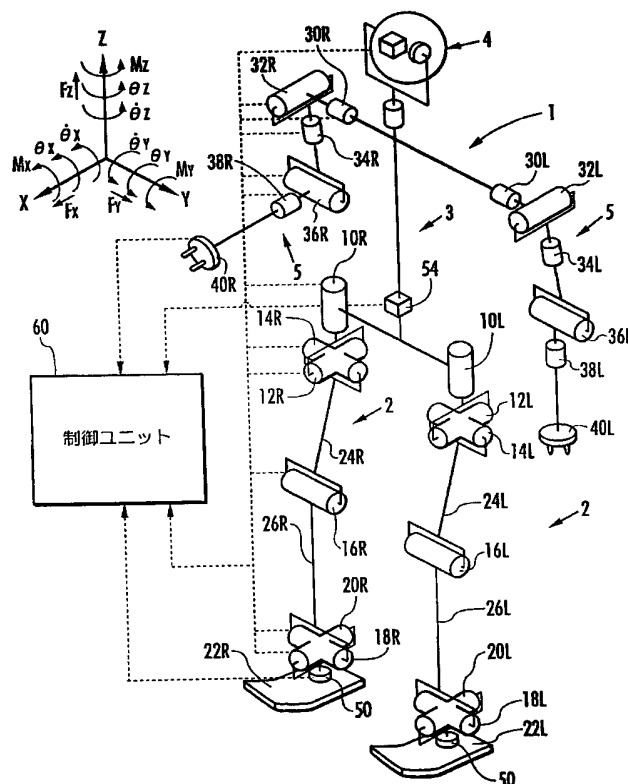
(10) 国際公開番号
WO 2005/000535 A1

- (51) 国際特許分類⁷: B25J 5/00, 13/00 (72) 発明者; および
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 竹中 透 (TAK-
(21) 国際出願番号: PCT/JP2004/009476 ENAKA, Toru) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央
(22) 国際出願日: 2004 年 6 月 28 日 (28.06.2004) 1 丁目 4 番 1 号 株式会社本田技術研究所内 Saitama
(25) 国際出願の言語: 日本語 (JP). 松本 隆志 (MATSUMOTO, Takashi) [JP/JP]; 〒
3510193 埼玉県和光市中央 1 丁目 4 番 1 号 株式会
(26) 国際公開の言語: 日本語 社本田技術研究所内 Saitama (JP). 吉池 孝英 (YOSHI-
IKE, Takahide) [JP/JP]; 〒3510193 埼玉県和光市中央
(30) 優先権データ: 1 丁目 4 番 1 号 株式会社本田技術研究所内 Saitama (JP).
特願2003-185930 2003 年 6 月 27 日 (27.06.2003) JP (74) 代理人: 佐藤 辰彦, 外 (SATO, Tatsuhiko et al.); 〒
1510053 東京都渋谷区代々木 2-1-1 新宿マイン
ズタワー 16 階 Tokyo (JP).
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 本田技研 (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が
工業株式会社 (HONDA MOTOR CO., LTD.) [JP/JP]; 可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,
〒1078556 東京都港区南青山二丁目 1 番 1 号 Tokyo (JP). BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,

[続葉有]

(54) Title: GAIT GENERATING DEVICE OF LEGGED MOBILE ROBOT AND LEGGED MOBILE ROBOT CONTROLLER

(54) 発明の名称: 脚式移動ロボットの歩容生成装置および脚式移動ロボットの制御装置



60...CONTROL UNIT

(57) Abstract: The allowable range of a controlled object variable such as the floor reaction force momentum vertical component, the floor reaction force momentum floor surface normal direction component, the robot angular momentum change rate vertical component, or the angular momentum change rate floor surface normal direction component are set. At least the tentative instantaneous value of a target motion is inputted into a dynamics model. A model controlled object variable instantaneous value, i.e., the output of the dynamics model is determined. The tentative instantaneous value of the target motion is corrected so that at least the model controlled object variable instantaneous value may be within the allowable range, thereby determining the instantaneous value of the target motion.

(57) 要約: 床反力モーメントの鉛直成分又は該床反力モーメントの床面法線方向成分又は該ロボットの角運動量変化率の鉛直成分又は該角運動量変化率の床面法線方向成分である制限対象量の許容範囲を設定し、少なくとも目標運動の仮瞬時値を動力学モデルに入力して、動力学モデルの出力としてのモデル制限対象量瞬時値を求める。少なくともモデル制限対象量瞬時値を前記許容範囲に収めるように前記目標運動の仮瞬時値を補正して目標運動の瞬時値を決定する。



ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SY, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

IT, LU, MC, NL, PL, PT, RO, SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

— 国際調査報告書

- (84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE,

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。